



19 BUNDESREPUBLIK
DEUTSCHLAND



DEUTSCHES
PATENT- UND
MARKENAMT

12 **Offenlegungsschrift**
10 **DE 197 49 791 A 1**

51 Int. Cl.⁶:
G 01 P 3/481
G 01 P 3/36
G 01 D 5/20

21 Aktenzeichen: 197 49 791.8
22 Anmeldetag: 11. 11. 97
43 Offenlegungstag: 12. 5. 99

71 Anmelder:
WABCO GmbH, 30453 Hannover, DE

72 Erfinder:
Stanusch, Gerald, 31177 Harsum, DE; Holst, Hans,
30451 Hannover, DE

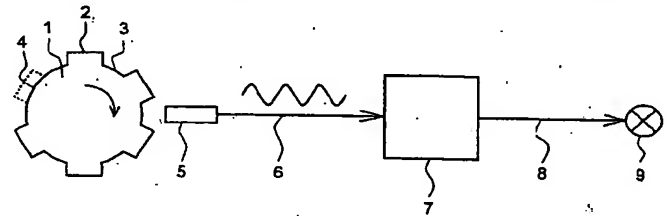
56 Für die Beurteilung der Patentfähigkeit in Betracht
zu ziehende Druckschriften:

DE	38 24 713 C2
DE	38 23 478 C2
DE	38 23 295 C2
DE	196 02 359 A1
DE	42 29 301 A1
DE	42 27 113 A1
DE	41 07 777 A1
DE	40 39 521 A1
DE	37 43 958 A1
DE	30 10 432 A1
EP	04 58 121 A1

Die folgenden Angaben sind den vom Anmelder eingereichten Unterlagen entnommen

54 Auswerteverfahren für ein Ausgangssignal einer eine zyklische Bewegung abtastenden Sensoreinrichtung

57 Es wird ein Auswerteverfahren für ein Ausgangssignal einer eine zyklische Bewegung abtastenden Sensoreinrichtung, bestehend aus einem mit äquidistant angeordneten Zähnen versehenen, drehbaren Polrad und einem induktiven Sensor, angegeben, bei dem Beschädigungen an dem Polrad, insbesondere defekte oder fehlende Zähne, zuverlässig erkannt und angezeigt werden. Im Gegensatz zu bekannten Auswerteverfahren, bei denen eine Fehlerüberwachung des Ausgangssignals während eines relativ kurzen, wenige Signalperioden des Ausgangssignals umfassenden Zeitraums durchgeführt wird, erfolgt beim erfindungsgemäßen Auswerteverfahren eine Beobachtung des Ausgangssignals über einen derart langen Zeitraum, daß hierin wenigstens zwei vollständige Umdrehungen des Polrades durchgeführt werden. Zur Erkennung einer Beschädigung an dem Polrad werden die während einer vollständigen Umdrehung auftretenden, plötzlichen Änderungen in dem Ausgangssignal registriert und mit bereits zuvor registrierten Änderungen aus einer vorhergehenden, vollständigen Umdrehung verglichen. Bei wenigstens annähernder Übereinstimmung der Anzahl der Änderungen wird ein Fehlersignal erzeugt, das z. B. optisch angezeigt werden kann.



DE 197 49 791 A 1

DE 197 49 791 A 1

Die Erfindung bezieht sich auf ein Auswerteverfahren für ein Ausgangssignal einer eine zyklische Bewegung abtastenden Sensoreinrichtung, insbesondere eine Einrichtung zur Drehzählerfassung, gemäß dem Oberbegriff des Patentanspruchs 1.

Ein derartiges Auswerteverfahren ist aus der EP 0 684 480 A1 bekannt.

Das bekannte Auswerteverfahren dient zur Auswertung eines Signals, das von einer Einrichtung zur Erfassung der Drehzahl eines rotierenden Teils abgegeben wird. Bei einer Anwendung derartiger Einrichtungen in einem Fahrzeug kommen als rotierende Teile insbesondere die Fahrzeugräder in Betracht, deren Drehzahlen z. B. als Eingangssignale für eine Blockierschutzanlage (ABS) Verwendung finden.

Bei der dem bekannten Auswerteverfahren zugrundegelegten Einrichtung ist an dem rotierenden Teil ein mit Zähnen versehenes Impulsrad, das insbesondere bei Sensoreinrichtungen mit induktiver Wirkungsweise als Polrad bezeichnet wird, angeordnet, das mit einem an einem feststehenden Teil befestigten induktiven Sensor in Wirkverbindung steht und bei Rotation ein periodisches Signal in dem Sensor induziert, das aufgrund einer äquidistanten Anordnung der Zähne an dem Polrad bei gleichmäßiger Drehzahl eine gleichbleibende Frequenz aufweist. Die Frequenz dieses induzierten Signals stellt ein Maß für die Drehzahl bzw. nach entsprechender Umrechnung auch für die Drehgeschwindigkeit des rotierenden Teils dar.

Das Signal wird üblicherweise einem elektronischen Steuergerät zur Auswertung zugeführt. Das Auswerteverfahren ist dann als Programmsequenz für einen in dem Steuergerät angeordneten Mikroprozessor ausgeführt.

Bei Sensoreinrichtungen der zuvor beschriebenen Art kann es aufgrund von Beschädigungen des Polrades trotz gleichmäßiger Drehzahl zu einem ungleichmäßigen Signalverlauf kommen. So kann beispielsweise infolge eines Unfalls des Fahrzeuges ein Polrad derart beschädigt werden, daß einer oder mehrere Zähne fehlen. Dies führt zu fehlenden Signalperioden im Ausgangssignal des Sensors bzw. bei Empfang des Signals im Steuergerät. Bei herkömmlichen Auswerteverfahren kann dies zu unerwünschten Änderungen der aus dem empfangenen Signal ermittelten Drehgeschwindigkeit führen.

Der Erfindung liegt daher die Aufgabe zugrunde, ein Auswerteverfahren für ein Ausgangssignal einer eine zyklische Bewegung abtastenden Sensoreinrichtung anzugeben, bei der infolge von Beschädigungen der Sensoreinrichtung auftretende anomale Signalverläufe erkannt und angezeigt werden können.

Diese Aufgabe wird durch die im Patentanspruch 1 angegebene Erfindung gelöst. Weiterbildungen und vorteilhafte Ausgestaltungen der Erfindung sind in den Unteransprüchen angegeben.

Im Gegensatz zu bekannten Auswerteverfahren, bei denen eine Auswertung des Ausgangssignals zur Erkennung von Signalanomalien nur während eines relativ kurzen, wenige Signalperioden umfassenden Zeitraums durchgeführt wird, erfolgt beim erfindungsgemäßen Auswerteverfahren eine Auswertung des Ausgangssignals über einen derart langen Zeitraum, daß hierin wenigstens zwei vollständige Bewegungszyklen der die zyklische Bewegung ausführenden Teils durchgeführt werden, wobei die vollständige Durchführung eines Bewegungszyklus durch Zählung der Signalperioden erfolgt. So wird beispielsweise bei Einsatz der Erfindung in der Fahrzeugtechnik zur Ermittlung von Radrehzahlen das Ausgangssignal während wenigstens zweier Radumdrehungen beobachtet.

Die Erfindung hat den Vorteil, in einfacher Weise als Programmsequenz für jede derzeit gängige Art von Mikroprozessor ausgeführt werden zu können. Hierfür ist insbesondere auch ein nur sehr geringer Speicherbedarf notwendig, was den Einsatz der Erfindung bei sehr einfachen, billigen Mikroprozessoren ermöglicht.

Ein weiterer Vorteil der Erfindung besteht darin, daß eine Vielzahl unterschiedlichster Arten von Beschädigungen oder auch anderweitigen Manipulationen an der Sensoreinrichtung sicher erkannt wird. So wird einerseits selbstverständlich ein einzelner Defekt, z. B. ein fehlender Zahn an einem Polrad, erkannt, andererseits werden auch beliebige andere, zyklisch wiederkehrende Signalanomalitäten als fehlerhaft identifiziert. Dagegen führen sporadische, in der Praxis vorkommende und somit tolerierbare Signalstörungen nicht zu einer Fehlererkennung.

In einer vorteilhaften Weiterbildung der Erfindung wird zur Auswertung der Signalperioden deren Anzahl während eines Beobachtungszeitraumes ermittelt. Der Beobachtungszeitraum ist so gewählt, daß er einerseits einige Signalperioden umfaßt, er aber andererseits wesentlich kürzer als ein vollständiger Bewegungszyklus ist. Durch die so gewonnene Anzahl von Signalperioden kann unter Berücksichtigung der Länge des Beobachtungszeitraumes dann ein Kurzzeit-Mittelwert der Periodendauer der Signalperioden bestimmt werden, der insbesondere bei Signalverläufen mit häufigen, relativ kleinen Störungen vorteilhaft zur Erkennung von sich als relativ große Störungen auswirkenden Beschädigungen an der Sensoreinrichtung verwendet werden kann.

Ein anderer Vorteil der Erfindung ist ihre Anwendbarkeit für unterschiedlichste Arten von Sensoreinrichtungen. So kann neben der bereits zuvor beschriebenen induktiv arbeitenden Sensoreinrichtung auch eine optische Sensoreinrichtung, die z. B. mit einer Reflexionslichtschranke oder einer Gabellichtschranke und einem optischen Impulsrad statt einem Polrad arbeitet, verwendet werden. Bei derartigen optischen Sensoreinrichtungen können beispielsweise Verschmutzungen zu den unerwünschten, periodisch wiederkehrenden Signalstörungen führen.

In einer vorteilhaften Weiterbildung der Erfindung wird der zuvor beschriebene Bewegungszyklus, der eine für eine Sensoreinrichtung jeweils bauartbedingte Soll-Anzahl von Signalperioden umfaßt, zur Erzeugung des Fehlersignals durch einen Überwachungszyklus derart ersetzt, daß das Fehlersignal erst dann erzeugt wird, wenn die während eines vollständigen Überwachungszyklus festgestellten, ein vorbestimmtes Maß überschreitenden Änderungen des Periodenzeitwertes bzw. des daraus abgeleiteten Geschwindigkeitswertes erneut auftreten, die in gleicher oder nahezu gleicher Weise bereits bei wenigstens einem vorhergehenden, vollständigen Überwachungszyklus aufgetreten sind. Ein derartiger Überwachungszyklus umfaßt ein Vielfaches der Soll-Anzahl von Signalperioden eines Bewegungszyklus. Dies hat den Vorteil, daß aufgrund der längeren Überwachungsdauer auch bei Signalstörungen in dem Sensorsignal, die im Bereich der Ansprechschwelle der Sensoreinrichtung liegen und daher nur sporadisch auftreten, eine sichere Erzeugung des Fehlersignals gewährleistet ist.

In besonders vorteilhafter Weise umfaßt der Überwachungszyklus ein ganzzahliges Vielfaches der Soll-Anzahl von Signalperioden eines Bewegungszyklus, d. h. der Überwachungszyklus umfaßt mehrere vollständige Bewegungszyklen.

Bei Einsatz der Erfindung in der Fahrzeugtechnik, z. B. in Verbindung mit Sensoreinrichtungen der eingangs beschriebenen Art zur Ermittlung von Drehgeschwindigkeiten von Fahrzeugrädern, kommt es vor, daß je nach Fahrzeugtyp

oder Reifengröße Polräder mit unterschiedlicher Zähnezahls zum Einsatz kommen. Hierbei ist im allgemeinen wohl die Menge an unterschiedlichen, für den Einsatz in Betracht kommenden Polrädern bekannt. Es ist jedoch nicht immer von vornherein festgelegt, welches Polrad aus dieser Menge konkret zum Einsatz kommt, da dies häufig erst bei Inbetriebnahme des Fahrzeuges festgelegt wird.

Gemäß einer vorteilhaften Weiterbildung der Erfindung erfolgt daher eine Beobachtung und Zählung der Signalperioden zur Erkennung eines vollständigen Bewegungszyklus so lange, bis eine Anzahl von Signalperioden aufgetreten ist, die dem kleinsten gemeinsamen Vielfachen der in Betracht kommenden Polrad-Zähnezahlen entspricht. Hierdurch kann ohne großen Aufwand und vor allem ohne eine manuelle Anpassung, z. B. eine Änderung des Steuerprogramms, das das Auswerteverfahren ausführenden Steuergerätes eine sichere Fehlererkennung auch bei unterschiedlichen Polrad-Zähnezahlen erfolgen.

Die Erfindung wird im folgenden unter Zuhilfenahme von Zeichnungen näher erläutert.

Es zeigen

Fig. 1 eine Sensoreinrichtung mit einer daran angeschlossenen Einrichtung zur Ausführung des Auswerteverfahrens und

Fig. 2 und 3 eine bevorzugte Ausführungsform des erfindungsgemäßen Auswerteverfahrens als zwei Teilabschnitte eines Flußdiagramms.

Die Darstellung gemäß Fig. 1 dient zur Erläuterung einer bevorzugten Anwendung des erfindungsgemäßen Verfahrens. Es ist dort schematisch ein drehbar angeordnetes Polrad (1), ein die Drehbewegung des Polrades (1) abtastender Sensor (5), ein als Einrichtung zur Ausführung des Verfahrens dienendes elektronisches Steuergerät (7) und eine als Anzeigeelement eines Fehlersignals dienende Lampe (9) dargestellt.

Das Polrad (1) und der Sensor (5) bilden zusammen eine induktiv wirkende Sensoreinrichtung bekannter Bauart, wie sie z. B. für die Sensierung der Drehzahlen von Fahrzeugrädern für Blockierschutzanlagen zum Einsatz kommt. Das Polrad (1) ist aus magnetisch leitfähigem Material gefertigt, z. B. Stahl, und der Sensor (5) weist wenigstens einen Permanentmagneten und eine elektrische Spule (beides nicht dargestellt) auf.

Am äußeren Umfang des Polrades (1) sind abwechselnd als Erhebungen ausgebildete Zähne (2) mit dazwischen liegenden Zahnluken (3) in gleichmäßigen Abständen angeordnet. Ein an der Stelle (4) des äußeren Umfangs des Polrades (1) für eine gleichmäßige Signalabgabe eigentlich vorgesehener Zahn, der in der Fig. 1 gestrichelt dargestellt ist, fehlt z. B. infolge einer Beschädigung des Polrades (1).

Bei einer Drehung des Polrades (1) mit gleichmäßiger Drehzahl gibt der Sensor (5) über einen z. B. als elektrische Leitung ausgebildeten Signalfad (6) ein periodisches Signal an das Steuergerät (7) ab. Im vorliegenden Beispiel ist für die Sensoreinrichtung konstruktionsseitig eine Soll-Anzahl von sechs Signalperioden pro Umdrehung des Polrades (1) vorgesehen. Aufgrund eines fehlenden Zahns an der Stelle (4) wird jedoch eine Signalperiode nicht erzeugt. Das periodische Signal weist in diesem Fall somit einen regelmäßig wiederkehrenden Verlauf auf, in dem nach jeweils vier Signalperioden mit gleichmäßiger, kurzer Periodendauer eine Signalperiode mit längerer Periodendauer auftritt.

Das Steuergerät (7) weist einen Mikroprozessor zur Ausführung des erfindungsgemäßen Auswerteverfahrens auf. Das von dem Sensor (5) über die Leitung (6) abgegebene Signal wird entweder direkt dem Mikroprozessor als Eingangssignal zugeführt, oder es wird mittels einer dem Mi-

kroprozessor vorgeschalteten Auswerteschaltung bekannter Bauart in ein von dem Mikroprozessor verwertbares Signal umgewandelt. Hierdurch ist der Mikroprozessor in der Lage, die Periodendauer ankommender Signalperioden zu messen und mittels seines Steuerprogramms auszuwerten.

In einer vorteilhaften Ausgestaltung weist das Steuergerät (7) außerdem noch einen mit dem Mikroprozessor verbundenen, nicht flüchtigen Parameterspeicher, der nach Wahl lesbar und beschreibbar ist, zur Speicherung der für das jeweils verwendete Polrad in Betracht zu ziehenden Soll-Anzahl von Signalperioden auf. Hierdurch ist das Steuergerät (7) flexibel an unterschiedliche Bedürfnisse anpaßbar.

Unter Anwendung des in Zusammenhang mit den Fig. 2 und 3 noch näher zu erläuternden Auswerteverfahrens kann dann eine Beschädigung an dem Polrad (1), wie z. B. ein fehlender Zahn, erkannt und über ein optisches oder akustisches Signal angezeigt werden. Zu diesem Zweck weist das Steuergerät (7) ausgangsseitig ein mit dem Mikroprozessor verbundenes Schaltmittel, z. B. einen Transistor, auf, mittels dessen über einen z. B. als elektrische Leitung (8) ausgebildeten Signalfad die als Fehleranzeigeeinrichtung dienende Lampe (9) eingeschaltet werden kann.

Die erwähnten, in dem Steuergerät angeordneten Teile wie Mikroprozessor, Auswerteschaltung oder ausgangsseitiges Schaltmittel sind in der Fig. 1 nicht dargestellt. Diese Teile sind von bekannter Bauart und werden daher nicht näher erläutert.

Zur näheren Erläuterung einer bevorzugten Ausführungsform des erfindungsgemäßen Auswerteverfahrens ist in den Fig. 2 und 3 der diesbezügliche Teil des von dem Mikroprozessor ausgeführten Steuerprogramms als Flußdiagramm dargestellt. Der Programmteil wird jeweils nach Empfang einer Signalperiode ausgeführt. Er beginnt in der Fig. 2 mit dem Block (10).

In einem darauffolgenden Unterprogrammblock (11) wird aus dem jeweils zuletzt gemessenen Wert der Periodendauer mittels Reziprokwertbildung ein Geschwindigkeitswert (V) berechnet. Hierbei wird üblicherweise eine sogenannte Divisionskonstante durch die Periodendauer dividiert, was bereits den Geschwindigkeitswert (V) ergibt. In der Divisionskonstante sind alle für eine korrekte Darstellung des Geschwindigkeitswertes (V) in einer physikalischen Einheit, z. B. Km/h, notwendigen Umrechnungsfaktoren zusammengefaßt.

Es ist in der Praxis außerdem üblich, in einem derartigen Unterprogrammblock (11) auch direkt die Programmschritte zur Messung der Periodendauer der Signalperioden vorzusehen. Derartige Programmschritte enthalten beispielsweise eine Timer-Steuerung, eine Interrupt-Steuerung und Programmschritte zur Verarbeitung der von dem Mikroprozessor erzeugten Zeit-Daten. Diese Programmschritte sind dem Fachmann im einzelnen bekannt bzw. kann er gegebenenfalls einem zu dem jeweiligen Mikroprozessor gehörigen Datenhandbuch entnehmen.

Daraufhin wird in einem Zuweisungsblock (13) ein für die Zählung der empfangenen Signalperioden vorgesehener Zähler (N) inkrementiert.

Sodann wird in einem Verzweigungsblock (14) untersucht, ob der in dem Unterprogrammblock (11) ermittelte Geschwindigkeitswert (V) sich gegenüber einem zuvor aufgetretenen Geschwindigkeitswert (VALT), der aufgrund einer zuvor aufgetretenen Signalperiode bestimmt wurde, vom Betrag her um einen relativ großen und daher unplausiblen Wert (DVMAX) geändert hat. Ist dies der Fall, so besteht zunächst ein Verdacht, daß das Polrad (1) eine Beschädigung aufweisen könnte. Dies wird in einem Zuweisungsblock (15) durch Inkrementierung eines Verdachtszählers (SP) registriert und für eine spätere Auswertung gespeichert.

Falls jedoch die in dem Verzweigungsblock (14) untersuchte, betragsmäßige Geschwindigkeitsänderung (IV-VALT) geringer ist als der schon erwähnte, höchstens zulässige Grenzwert (DVMAX), dann wird mangels Verdacht auf Beschädigung des Polrades (1) der Zuweisungsblock (15) übergangen.

Daraufhin wird mit den in der Fig. 3 dargestellten Programmschritten fortgefahren.

In einem Verzweigungsblock (12) wird dann überprüft, ob aufgrund der bis dahin aufgetretenen Signalperioden eine oder mehrere vollständige Umdrehungen des Polrades (1) zu vermuten sind. Hierfür wird der Zähler (N) auf das Erreichen eines vorgegebenen Maximalwertes (NMAX) hin überprüft. Wenn der Maximalwert (NMAX) noch nicht erreicht ist, dann wird unter Umgehung der Programmschritte (18) bis (25) zu einem Zuweisungsblock (16) verzweigt, in dem der aktuell ermittelte Geschwindigkeitswert (V) für eine spätere Verwendung als Geschwindigkeitswert (VALT) gespeichert wird. Hierauf endet das Verfahren mit dem Block (17).

Falls jedoch in dem Verzweigungsblock (12) eine Übereinstimmung des Zählers (N) mit dem vorgegebenen Maximalwert (NMAX) festgestellt wird, so wird dies als Anzeichen für das Ende eines Überwachungszyklus angesehen, da eine vorbestimmte, auf eine oder mehrere vollständige Umdrehungen des Polrades (1) hinweisende Anzahl von Signalperioden empfangen wurde. Als Maximalwert (NMAX) kann z. B. die Soll-Anzahl von Signalperioden des jeweiligen Polrades verwendet werden, also bei dem Beispiel gemäß Fig. 1 könnte NMAX = 6 sein. Es ist auch möglich, einen Überwachungszyklus auf mehrere Umdrehungen des Polrades (1) auszudehnen, z. B. bei 10 Umdrehungen wäre NMAX = 60. Hierdurch kann insbesondere bei stark gestörten Signalen eine zuverlässige Erkennung von Beschädigungen an dem Polrad durchgeführt werden.

Falls eine wahlweise Verwendung von Polrädern mit unterschiedlicher Zähnezahzahl vorgesehen ist, z. B. mit 6, 8 und 9 Zähnen, so wird in vorteilhafter Weise als Maximalwert (NMAX) das kleinste gemeinsame Vielfache dieser Zähnezahlen verwendet, d. h. im vorliegenden Fall wäre NMAX = 72. Auch eine Kombination mit der zuvor beschriebenen Ausdehnung eines Überwachungszyklus auf mehrere Umdrehungen des Polrades (1) ist vorteilhaft.

Nach Erkennung der Übereinstimmung des Zählers (N) mit dem vorgegebenen Maximalwert (NMAX) in dem Verzweigungsblock (12) wird zunächst in einem Zuweisungsblock (18) der Zähler (N) auf seinen Anfangswert 0 zurückgesetzt.

Bei dem vorliegenden Ausführungsbeispiel ist zur Erkennung einer Beschädigung des Polrades (1) eine Durchführung von zwei Überwachungszyklen erforderlich, wobei in jedem Überwachungszyklus der Verdachtszähler (SP) wenigstens einen vorbestimmten Verdachtswert (SPMAX) erreichen muß und außerdem die ermittelten Verdachtszählerwerte der beiden Überwachungszyklen wenigstens annähernd übereinstimmen müssen.

Der vorbestimmte Verdachtswert (SPMAX) dient vorrangig einer Plausibilitätskontrolle, wenn als Maximalwert (NMAX) ein Vielfaches der Soll-Anzahl von Signalperioden des jeweiligen Polrades verwendet wird. In einem solchen Fall würde ein in einer Anomalie des Polrades (1) begründeter, bei jeder Polradumdrehung wiederkehrender Signalfehler nach einer bestimmten Anzahl von Polradumdrehungen einen Zählerstand in dem Verdachtszähler (SP) hervorrufen, der dieser Anzahl von Polradumdrehungen entspricht, sofern die durch die Anomalie bewirkte Geschwindigkeitsänderung ausreichend groß ist. Daher wird als Verdachtswert (SPMAX) vorzugsweise die für einen Überwa-

chungszyklus festgelegte Anzahl von Polradumdrehungen verwendet.

Zum Vergleich des Verdachtszählers (SP) mit einem in einem vorangegangenen Überwachungszyklus ermittelten Verdachtszählerwertes ist ein Speicher (SP2) vorgesehen. Dieser Speicher (SP2) wird außerdem zur Unterscheidung der Überwachungszyklen verwendet. In einem Verzweigungsblock (19) wird daher überprüft, ob in dem Speicher (SP2) bereits ein den vorbestimmten Verdachtswert (SPMAX) erreichender Wert vorliegt. Da ein derartiger Wert nur aufgrund eines vorangegangenen Überwachungszyklus in dem Speicher (SP2) vorliegen kann, wird bei negativem Überprüfungsergebnis in dem Verzweigungsblock (19) mit dem für einen ersten Überwachungszyklus vorgesehenen Verzweigungsblock (20) fortgefahren.

In dem Verzweigungsblock (20) wird überprüft, ob der in den Blöcken (14, 15) ermittelte Verdachtszähler (SP) den vorbestimmten Verdachtswert (SPMAX) erreicht. Ist dies der Fall, so wird in einem Zuweisungsblock (21) der Verdachtszähler (SP) zwecks späterer Überprüfung in einem zweiten Überwachungszyklus in dem Speicher (SP2) gespeichert. Anderenfalls wird der Speicher (SP2) in einem Zuweisungsblock (24) auf einen neutralen Wert 0 gesetzt.

In beiden Fällen wird daraufhin in einem Zuweisungsblock (22) der Verdachtszähler (SP) auf seinen Anfangswert 0 zurückgesetzt. Nach hieran anschließender Ausführung des schon beschriebenen Zuweisungsblocks (16) endet daraufhin das Verfahren in dem Block (17).

Wenn schließlich in dem Verzweigungsblock (19) ein den vorbestimmten Verdachtswert (SPMAX) erreichender Wert in dem Speicher (SP2) festgestellt wurde, dann wird in einem darauffolgenden Verzweigungsblock (23) untersucht, ob eine wenigstens annähernde Übereinstimmung des Verdachtszählers (SP) mit dem Speicher (SP2) vorliegt. Als Kriterium für die annähernde Übereinstimmung dieser beiden Werte wird geprüft, ob der in dem Speicher (SP2) enthaltene Wert um mehr als ein Viertel des Wertes des Verdachtszählers (SP) von diesem in jeglicher Richtung abweicht. Wenn keine derartige Abweichung festgestellt wird, so kann mit hoher Wahrscheinlichkeit davon ausgegangen werden, daß die in dem Verzweigungsblock (14) festgestellten plötzlichen Änderungen des Geschwindigkeitswertes (V) nicht auf zufälligen, sporadischen Störeinflüssen beruhen, sondern die Änderungen des Geschwindigkeitswertes (V) eine gewisse Regelmäßigkeit aufweist. Daher wird in diesem Fall zu dem Block (25) verzweigt, in dem ein Fehler-signal aktiviert wird, durch das mittels der bereits beschriebenen Ausgestaltung des Steuergerätes (7) die Lampe (9) zur Signalisierung eines Fehlerzustandes eingeschaltet wird.

Hiernach wird in dem Zuweisungsblock (24) der Speicher (SP2) und in dem Zuweisungsblock (22) der Verdachtszähler (SP) jeweils auf seinen Anfangswert 0 zurückgesetzt. Es folgen die Blöcke (16, 17).

Das zuvor beispielhaft beschriebene Verfahren, bei dem zur Erkennung eines Fehlers die Ergebnisse aus zwei Überwachungszyklen miteinander verglichen werden, kann in vorteilhafter Weiterbildung selbstverständlich auch noch einen dritten oder weitere Überwachungszyklen enthalten. Zur Fehlererkennung können dann beispielsweise die Ergebnisse aller Überwachungszyklen auf eine wenigstens annähernde Übereinstimmung überprüft werden. Es ist auch möglich, eine Mehrheitsauswahl aus den Ergebnissen der Überwachungszyklen vorzunehmen, die am wenigstens wahrscheinlichen Ergebnisse zu eliminieren und sodann die verbleibenden Ergebnisse auf exakte Übereinstimmung zu überprüfen. Durch derartige Maßnahmen kann insbesondere bei einer höheren Wahrscheinlichkeit sporadischer Störungen in dem Sensorsignal eine unerwünschte Fehlererken-

nung und -anzeige vermieden werden.

Patentansprüche

1. Auswerteverfahren für ein Ausgangssignal einer 5
eine zyklische Bewegung abtastenden Sensoreinrich-
tung (1, 5), insbesondere eine Einrichtung zur Dreh-
zahlerfassung, bei der das Ausgangssignal einen peri-
odischen Zeitverlauf mit einer vorbestimmten Soll-An-
zahl von Signalperioden bei jedem Bewegungszyklus 10
aufweist, mit folgenden Merkmalen:
a) es wird durch zeitliche Auswertung aufeinander-
folgender Signalperioden ein Periodenzeitwert
bestimmt,
b) es wird die zeitliche Änderung des Perioden- 15
zeitwertes bzw. eines daraus abgeleiteten Ge-
schwindigkeitswertes (V) bestimmt,
gekennzeichnet durch folgende Merkmale:
c) zur Feststellung eines vollständigen Bewe-
gungszyklus werden die Signalperioden gezählt, 20
bis wenigstens die Soll-Anzahl erreicht ist,
d) es wird ein Fehlersignal erzeugt, wenn wäh-
rend eines vollständigen Bewegungszyklus ein
vorbestimmtes Maß (DVMAX) überschreitende 25
Änderungen des Periodenzeitwertes bzw. des dar-
aus abgeleiteten Geschwindigkeitswertes (V) er-
neut auftreten, die in gleicher oder nahezu glei-
cher Weise bereits bei wenigstens einem vorher-
gehenden, vollständigen Bewegungszyklus aufge-
treten sind. 30
2. Auswerteverfahren nach Patentanspruch 1, dadurch
gekennzeichnet, daß der Periodenzeitwert durch Mes-
sung der jeweiligen Periodendauer der Signalperioden
bestimmt wird.
3. Auswerteverfahren nach Patentanspruch 1, dadurch 35
gekennzeichnet, daß der Periodenzeitwert durch Be-
stimmung der Anzahl von Signalperioden während ei-
nes Beobachtungszeitraumes bestimmt wird.
4. Auswerteverfahren nach einem der Patentansprüche
2 oder 3, dadurch gekennzeichnet, daß der ermittelte 40
Periodenzeitwert mittels Reziprokwertbildung in einen
Geschwindigkeitswert (V) umgewandelt wird.
5. Auswerteverfahren nach Patentanspruch 4, dadurch
gekennzeichnet, daß als ein vorbestimmtes Maß
(DVMAX) überschreitende Änderungen plötzliche 45
Geschwindigkeitsänderungen (IV-VALTI) verwendet
werden.
6. Auswerteverfahren nach einem der vorhergehenden
Patentansprüche, gekennzeichnet durch die Verwen-
dung an einer ein Impulsrad (1) und einen optisch oder 50
magnetisch wirkenden Impulsdrehzahlgeber (5) auf-
weisenden Sensoreinrichtung.
7. Auswerteverfahren nach einem der vorhergehenden
Patentansprüche, gekennzeichnet durch folgende 55
Merkmale:
a) es wird ein Überwachungszyklus festgelegt,
der wenigstens einen vollständigen Bewegungs-
zyklus umfaßt,
b) zur Feststellung eines vollständigen Überwa-
chungszyklus werden die Signalperioden gezählt, 60
bis wenigstens ein vorbestimmter Maximalwert
(NMAX) erreicht ist,
c) der Maximalwert (NMAX) ist ein Vielfaches
der einen vollständigen Bewegungszyklus charak-
terisierenden Soll-Anzahl von Signalperioden, 65
d) das Fehlersignal wird erst dann erzeugt, wenn
die während eines vollständigen Überwachungs-
zyklus festgestellten, ein vorbestimmtes Maß

(DVMAX) überschreitenden Änderungen des Pe-
riodenzeitwertes bzw. des daraus abgeleiteten Ge-
schwindigkeitswertes (V) erneut auftreten, die in
gleicher oder nahezu gleicher Weise bereits bei
wenigstens einem vorhergehenden, vollständigen
Überwachungszyklus aufgetreten sind.

8. Auswerteverfahren nach einem der vorhergehenden
Patentansprüche, gekennzeichnet durch folgende
Merkmale:

- a) Die Soll-Anzahl von Signalperioden ist aus ei-
ner endlichen Menge festgelegter Soll-Anzahlen
auswählbar,
- b) zur Feststellung eines vollständigen Bewe-
gungszyklus werden die Signalperioden gezählt,
bis wenigstens das kleinste gemeinsame Vielfache
der Elemente der Menge der Soll-Anzahlen er-
reicht ist.

Hierzu 3 Seite(n) Zeichnungen

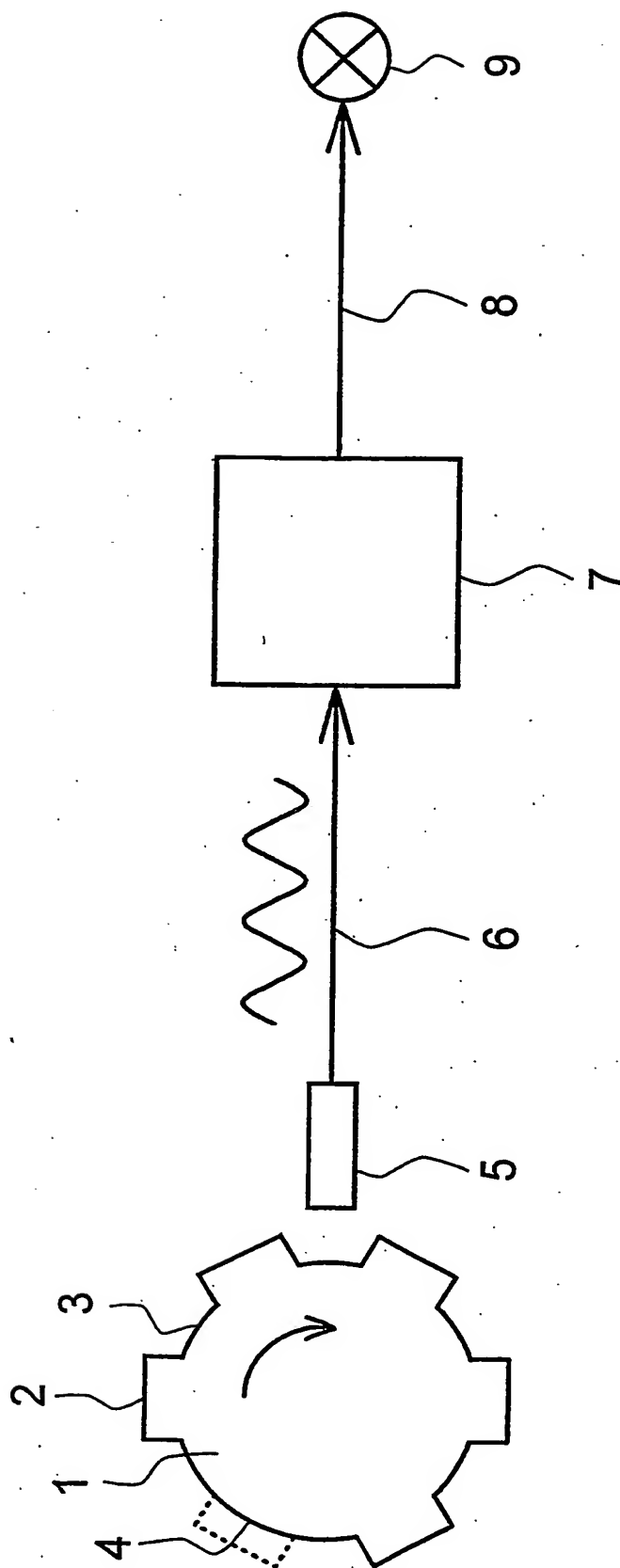


Fig. 1

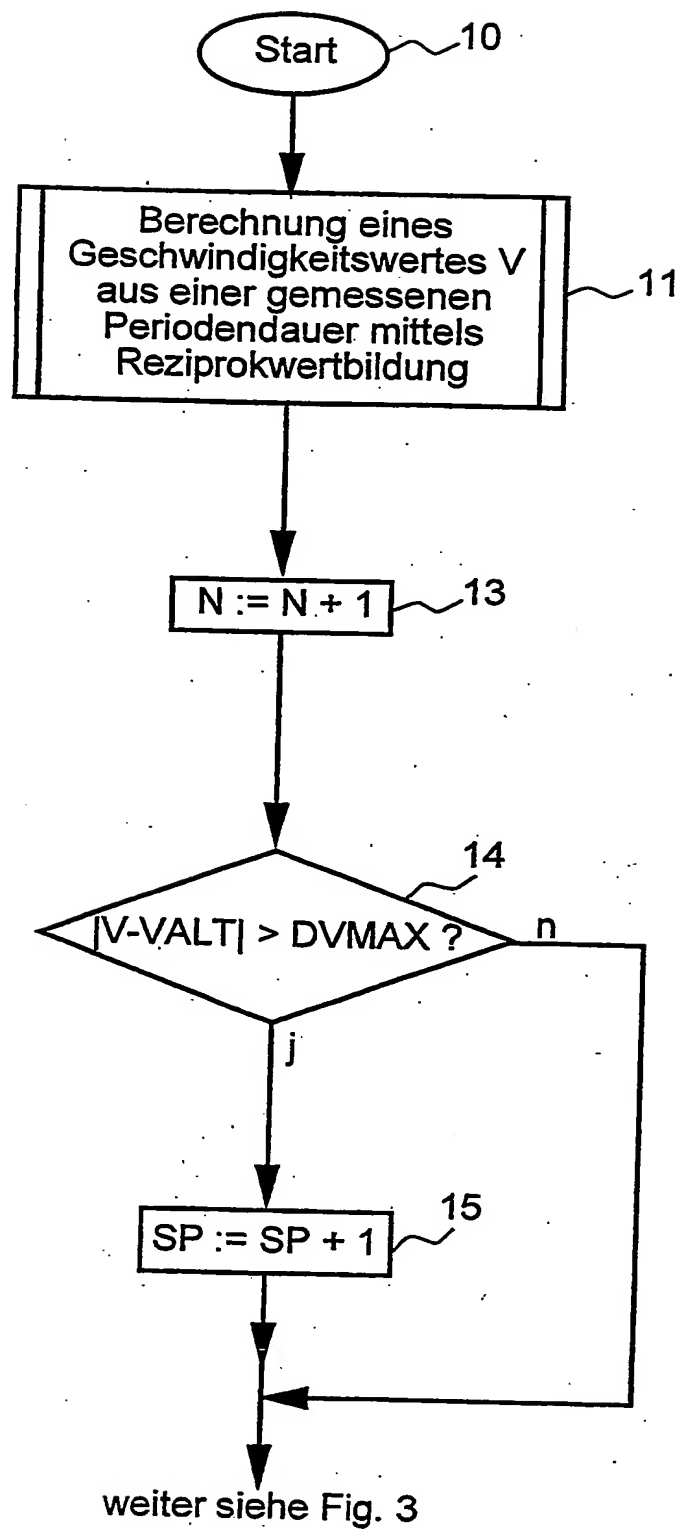


Fig. 2

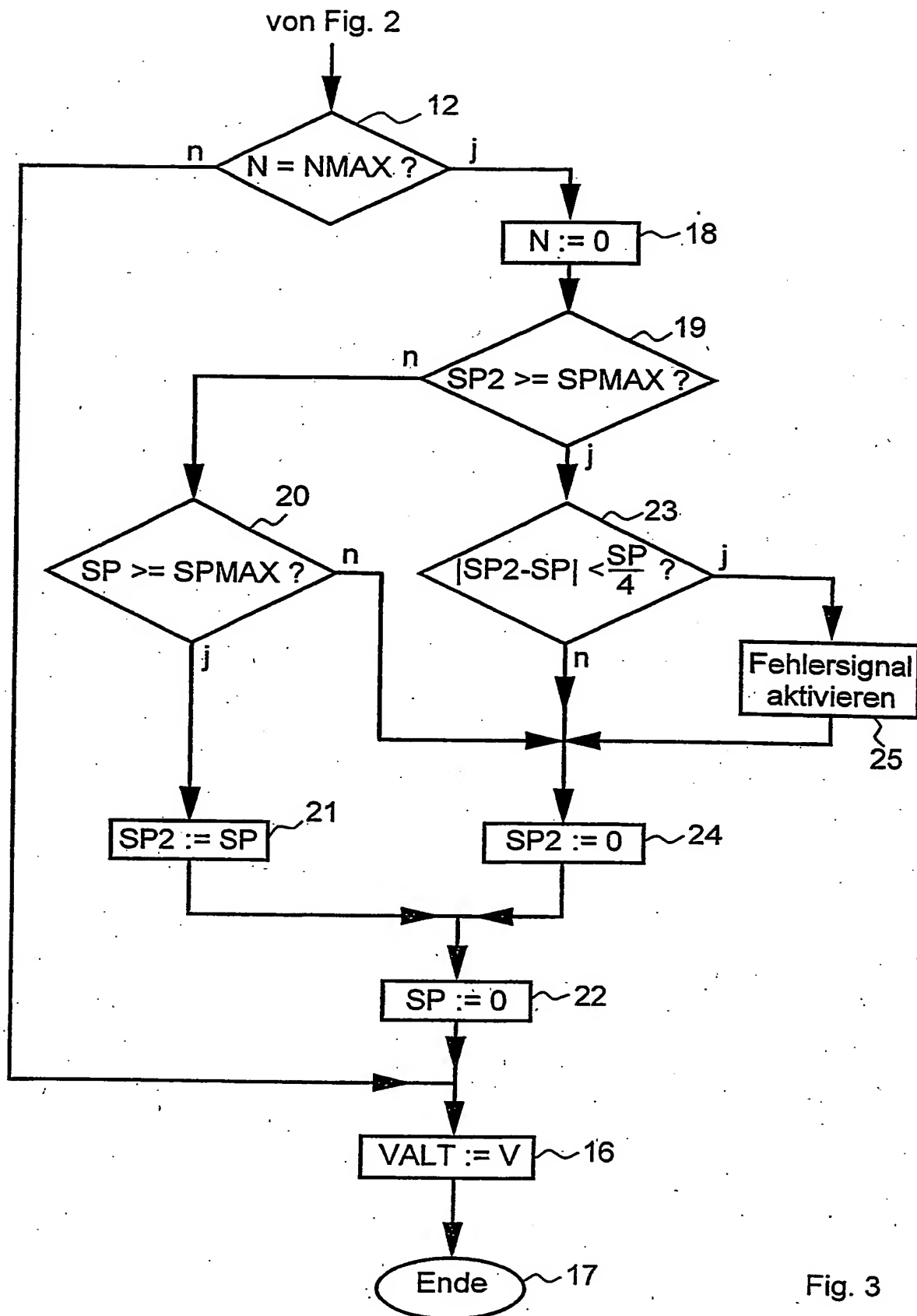


Fig. 3